

Apparatus for transporting products between at least two work stations

Publication number: EP1123886

Publication date: 2001-08-16

Inventor: FRULIO RALF (DE)

Applicant: SIG PACK SYSTEMS AG (CH)

Classification:

- international: B65G47/244; B65G54/02; B65G47/24; B65G54/00;
(IPC1-7): B65G54/02; B65G47/244

- european: B65G47/244; B65G54/02

Application number: EP20010810104 20010202

Priority number(s): CH20000000264 20000209

Also published as:

 EP1123886 (B1)

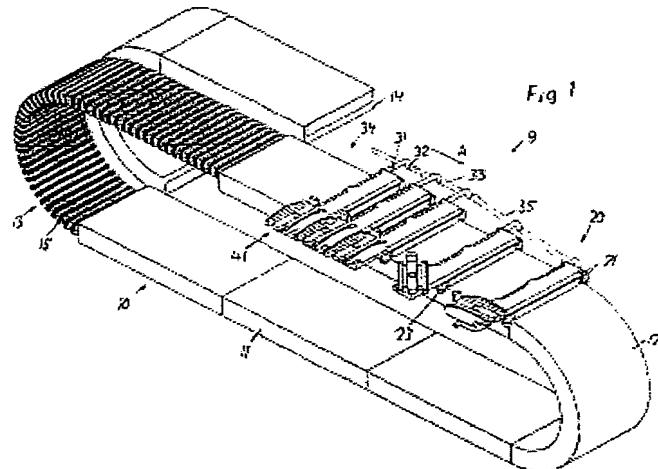
Cited documents:

 EP0813494
 DE2119401
 US5579890
 US3837474
 FR2642054

[Report a data error here](#)

Abstract of EP1123886

The conveyor comprises a guide (10) in the form of a closed loop. This contains coils (15) which interact with permanent magnets on carriages (21) to form a linear motor. Each carriage has a latch (41) whose position can be controlled by a control rod (31). An Independent claim is included for use of the conveyor to transport articles and change its orientation during transport between two work stations.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 123 886 A1

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
16.08.2001 Patentblatt 2001/33

(51) Int Cl.7: B65G 54/02, B65G 47/244

(21) Anmeldenummer: 01810104.8

(22) Anmeldetag: 02.02.2001

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE TR

Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorität: 09.02.2000 CH 2642000

(71) Anmelder: SIG Pack Systems AG
8222 Beringen (CH)

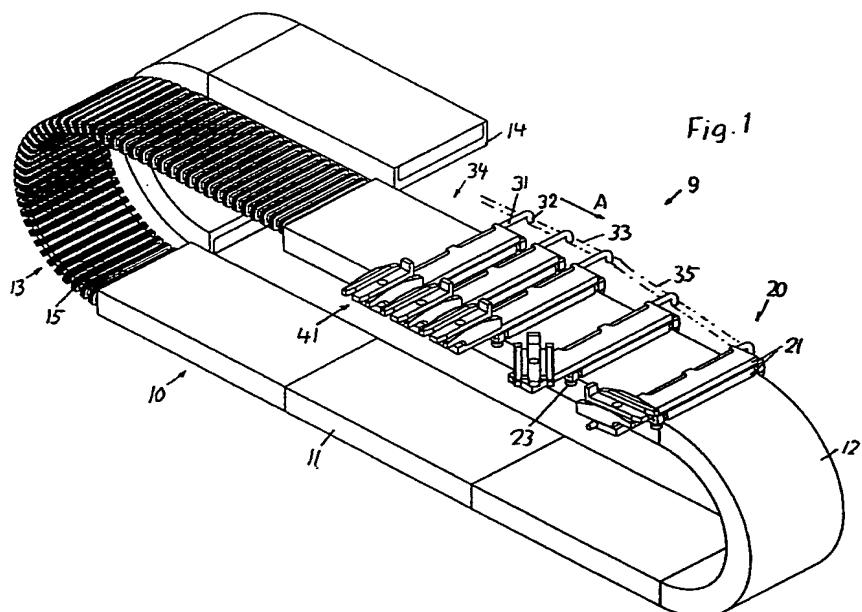
(72) Erfinder: Frulio, Ralf
79789 Jestetten (DE)

(74) Vertreter: Münch, Otto, Dipl.-Ing. et al
Isler & Pedrazzini AG,
Patentanwälte,
Postfach 6940
8023 Zürich (CH)

(54) Vorrichtung zum Transportieren von Produkten zwischen mindestens zwei Stationen

(57) Die Vorrichtung umfasst eine stationäre, geschlossene Führung (10), auf welcher mehrere Förderelemente (20) zur Aufnahme von Produkten beweglich geführt sind. An der Führung (10) ist eine Vielzahl von hintereinander angeordneten, separat angesteuerten Spulen (15) angeordnet. Jedes Förderelement (20) hat mindestens einen Permanentmagneten, der in Kombination mit den Spulen (15) einen Linearmotor bildet. An

der Führung (10) sind hintereinander mehrere Positionsfühler angeordnet, um die Position der Förderelemente zu messen. Jedes Förderelement (20) umfasst einen auf der Führung (10) verschiebbar geführten Wagen (21) und ein auf dem Wagen (21) schwenkbar gelagertes Transportelement (41) für die Produkte. Die Bewegung des Transportelementes (41) relativ zum Wagen (21) ist durch Steuermittel (31) gesteuert. Die Vorrichtung ist vielseitig in der Anwendung.



EP 1 123 886 A1

Beschreibung

[0001] Aus der EP-B-813 494 ist eine Vorrichtung zum Transportieren von Produkten zwischen einer Aufgabestation und einer Abgabestation bekannt. Sie umfasst eine stationäre, als geschlossene Schleife ausgebildete Führung, auf welcher mehrere Förderelemente zur Aufnahme der Produkte beweglich geführt sind. An der Führung sind viele Spulen hintereinander angeordnet, die mit je mindestens einem Permanentmagneten pro Förderelement einen Linearmotor bilden. An der Führung sind mehrere Positionsfühler hintereinander angeordnet, um die Position der Förderelemente zu messen.

[0002] Der vorliegenden Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine Vorrichtung der eingangs genannten Art derart weiterzubilden, dass sie vielseitiger in der Anwendung ist. Diese Aufgabe wird durch die Merkmalskombination der Ansprüche gelöst.

[0003] Nachfolgend werden Ausführungsbeispiele der Erfindung anhand der Zeichnungen erläutert. Darin zeigt:

Figur 1	eine schematische perspektivische Ansicht einer ersten Ausführungsform,
Figur 2	einen Querschnitt,
Figur 3	einen Längsschnitt,
Figur 4	eine perspektivische Ansicht von Teilen des Förderelementes,
Figuren 5a bis 5d	eine Variante des Transportelementes, und
Figuren 6 bis 10	Draufsichten auf mehrere unterschiedliche Anwendungen der erfindungsgemässen Vorrichtung.

[0004] Die Vorrichtung 9 nach Figuren 1 bis 4 umfasst eine umlaufende, geschlossene Führung 10, welche aus Modulen 11, 12, nämlich einer wählbaren Anzahl geradliniger Module 11 und zwei UmlenkmODULEN 12 zusammengesetzt ist. In der linken oberen Seite der Figur 1 sind die Module 11, 12 getrennt in Spuleneinheiten 13 und tragendes Gehäuse 14 dargestellt. Das Gehäuse 14 hat einen rechteckigen Querschnitt. Die Spuleneinheiten 13 umfassen eine Vielzahl in Transportrichtung A hintereinander angeordneter, separat angesteuerter Spulen 15, deren Spulenachsen in Transportrichtung A verlaufen. Auf der Führung 10 sind mehrere Förderelemente 20 in Transportrichtung A verschiebbar geführt. Jedes Förderelement 20 umfasst einen Wagen 21 mit Führungsrollen 22, 23, die auf der Führung 10 abrollen. Die Wagen 21 sind in Transportrichtung A höchstens halb so lang wie quer dazu. Dadurch wird bei grosser Beschleunigungs- und Verzögerungsleistung in Transportrichtung A eine gedrungene Bauweise erreicht, was die Einsatzmöglichkeit der Vorrichtung 9 vervielfältigt. Jeder Wagen 21 besteht aus einem Unterteil 24 und einem auf diesem befestigten Oberteil 25. Im Unterteil 24 sind die Führungsrollen 22, 23 drehbar gelagert. Der Unterteil 24 enthält mindestens einen, im dargestellten Beispiel zwei Permanentmagnete 26, welche mit den Spulen 15 zusammen einen Linearmotor bilden. Auf der von der Führung 10 abgewandten Seite der Magnete 26 ist ein Rückschluss-Eisen 27 angeordnet, das mit dem Eisen-Spulenkern 28 zusammenwirkt.

[0005] Im Rückführbereich der Führung 10 können die Förderelemente 20 auch in anderer Weise transportiert werden, beispielsweise über ein umlaufendes Band mit Permanentmagneten oder über eine Kette mit Mitnehmern.

[0006] Im Oberteil 25 ist eine Betätigungsstange 31 quer zur Transportrichtung A verschiebbar geführt. Das eine, den Wagen 21 überragende Ende der Stange 31 ist nach unten abgebogen und bildet einen Stift 32, der in einer in Figur 1 strichpunktiert angedeuteten, gestellfesten Führungsstange 33 geführt ist, die längs der Arbeitsstrecke 34 einen gegen die Führung 10 konvergierenden Abschnitt 35 aufweist. Im Rückführast der Führung 10 hat die Nut 33 einen entsprechenden divergierenden Abschnitt. Am andern Ende ist in die Stange 31 ein vertikaler Querstift 36 eingeschraubt, der die Oberseite des Oberteils 25 überragt und in einem Langloch 37 des Oberteils 25 geführt ist.

[0007] Auf dem Oberteil 25 ist in einer Querbohrung 40 ein Transportelement 41 schwenkbar gelagert, in den Beispiele nach Figuren 1 bis 5 in Form eines Tragelementes 42. Das Tragelement 42 ist um eine senkrecht zur Transportrichtung A und zur Stange 31 verlaufende Achse schwenkbar. Es hat auf der einen Seite einen vertikal abstehenden Anschlag 43. Unten hat es eine radial zur Schwenkachse verlaufende Nut, in welcher der Stift 36 eingreift. Seitlich hat das Tragelement 42 schmale, nach oben anstehende Führungswände 44. Während des Durchlaufs des Abschnitts 35 der Nut 33 wird das Tragelement 42 aus einer Anfangsstellung, in welcher die Führungswände 44 quer zur Transportrichtung A verlaufen, um 90° gedreht, so dass die Führungswände 44 am Ende der Arbeitsstrecke parallel zur Transportrichtung A sind. Wie aus Figur 1 ersichtlich ist, sind die Tragelemente 42 seitlich neben der Führung 10 angeordnet.

[0008] In Figuren 5a bis 5d ist eine Variante des Tragelementes 42 dargestellt, in welcher die Führungswände 44 am vorderen Ende um horizontale Achsen 45 schwenkbar gelagert sind. Die Schwenkbewegung der Führungswände von der abgesenkten Stellung gemäss Figur 5a und 5b in die angehobene Stellung gemäss Figur 5c und 5d kann zum Beispiel durch Auflaufen der Unterseite der Führungswände 44 auf geneigten Flächen des Oberteils 25 während der Drehbewegung des Tragelementes 42 erfolgen.

[0009] Die Figuren 6 bis 10 zeigen verschiedene Anwendungen der beschriebenen Vorrichtung 9.

EP 1 123 886 A1

[0010] Bei der Anwendung nach Figur 6 ist die Vorrichtung 9 eingesetzt zwischen einem Zufuhrförderband 48, auf welchem die Produkte 49 in Reihen 50 angeliefert werden, und einer Schlauchbeutel-Verpackungsmaschine 51, in welcher die Produkte in Beutel 52 verpackt werden. Die Produkte 49 sind länglich. Auf dem Band 48 ist die Längserstreckung der Produkte 48 in Förderrichtung B des Bandes 48. In der Aufgabestation 53 werden die Produkte 49 5 reihenweise auf die Tragelemente 42 einer entsprechenden Anzahl bereitstehender Förderelemente 20 aufgeschoben. Sobald die Tragelemente 42 gefüllt sind, werden die Förderelemente 20 längs der Führung 10 auf der Arbeitsstrecke 34 beschleunigt und voneinander so distanziert, dass sie an der Abgabestation 55 in der Verpackungsmaschine mit regelmässigem und grösserem Abstand eintreffen. Auf dem Weg zur Abgabestation 55 werden die Tragelemente 42 um 90° gedreht, so dass die Längserstreckung der Produkte in Förderrichtung A weist.

[0011] Eine Steuereinrichtung 58 steuert sowohl die Vorrichtung 9 als auch die Verpackungsmaschine 51. Die Position der Förderelemente 20 wird mit einer Vielzahl von längs der Führung 10 verteilten Hall-Sensoren 59 ermittelt, die mit den Permanentmagneten 26 zusammenwirken und mit der Steuereinrichtung 58 verbunden sind. Ebenso können mehrere optische Sensoren 60 die korrekte Beladung der Tragelemente 42 mit den Produkten 49 überwachen. Ein weiterer Sensor 62 kann schadhafte Produkte 49 erkennen und gegebenenfalls mittels einer Blasdüse vom betreffenden Tragelement 42 wegblasen. Die Steuereinrichtung 58 kann so programmiert werden, dass bei der Abgabestation 55 das betreffende leere Tragelement 42 beschleunigt weggefahren und das nächste Tragelement 42 beschleunigt zugeführt wird, so dass die Verpackungsmaschine 51 kontinuierlich betrieben werden kann. Die Steuereinrichtung 58 ist analog der in der EP-B-813 494 beschriebenen aufgebaut und ihre Funktionsweise ist analog. Auf diese Schrift wird deshalb verwiesen.

[0012] Die Anwendung nach Figur 7 ist analog aufgebaut wie jene nach Figur 6, nur dass das Förderband 48 unter der ersten Aufgabestelle 53 durchgeht. Die Führung 10 ist etwas höher angeordnet und die Tragelemente 42 sind als flache Gabeln ausgebildet, die nur knapp oberhalb des Bandes 48 durchlaufen. Wenn kein Förderelement 20 an der Aufgabestation 53 ist, wenn eine Reihe 50 von Produkten 49 eintrifft, wird diese Reihe 50 unter der Führung 10 hindurch zu einer zweiten Vorrichtung 9a der beschriebenen Art weiter gefördert. Auf diese Weise können also mit dem gleichen Förderband 48 mehrere Verpackungsmaschinen 51, 51a beliefert werden, wozu die zugehörigen Steuereinrichtungen 58 entsprechend programmiert und miteinander koordiniert werden müssen.

[0013] Bei der Anwendung nach Figur 8 sind die Transportelemente Schiebegabeln 63, zwischen welche die Produkte 49 eingeschoben werden. Sobald die Reihe 50 von den Gabeln 63 erfasst ist, werden die betreffenden Förderelemente 20 in Richtung A beschleunigt. An das Band 48 schliesst seitlich mit geringem Abstand ein Gleitblech 64 an, 30 auf welchem die Produkte 49 gleiten und gedreht werden.

[0014] Bei der Anwendung nach Figuren 9 und 10 haben die Transportelemente 41 Saugnäpfe 65, die längs der Arbeitsstrecke 54 mit einer nicht dargestellten Vakuumquelle verbunden sind. Bei der Anwendung nach Figur 10 dient die Vorrichtung 9 zum Umorientieren und Umgruppieren der Produkte 49 und zum Beladen von Trays 66, die auf einem weiteren Förderband 67 angeliefert und nach dem Befüllen abtransportiert werden.

[0015] Die beschriebene Vorrichtung ist sehr vielseitig und flexibel in der Anwendung. Sie ist modular aufgebaut. Dies erleichtert die Anpassung an unterschiedliche Verhältnisse und reduziert die Herstellkosten. Einzelne schadhafte Produkte können gezielt ausgeschieden werden. Die Vorrichtung hat einen geringen Platzbedarf und ist servicefreundlich.

40

Patentansprüche

1. Vorrichtung zum Transportieren von Produkten (49) längs einer Arbeitsstrecke (34) zwischen mindestens zwei Stationen, insbesondere einer Aufgabestation (53) und einer Abgabestation (55), umfassend eine stationäre, als geschlossene Schleife ausgebildete Führung (10), auf welcher mehrere Förderelemente (20) zur Aufnahme der Produkte (49) beweglich geführt sind, wobei an der Führung (10) eine Vielzahl von hintereinander angeordneten, separat angesteuerten Spulen (15) angeordnet ist und jedes Förderelement (20) mindestens einen Permanentmagneten (26) aufweist, der in der Kombination mit den Spulen (15) einen Linearmotor bildet, wobei an der Führung (10) eine Vielzahl von hintereinander angeordneten Positionsfühlern (59) angeordnet ist, um die Position der Förderelemente (20) zu messen, wobei jedes Förderelement (20) einen auf der Führung (10) verschiebbar geführten Wagen (21) und ein auf dem Wagen (21) beweglich gelagertes Transportelement (41) für die Produkte (49) umfasst, wobei die Bewegung des Transportelementes (41) relativ zum Wagen (21) durch Steuermittel (31) gesteuert ist.
2. Vorrichtung nach Anspruch 1, wobei das Transportelement (41) seitlich über die Führung (10) hinausragt.
3. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, wobei das Transportelement (41) um eine quer zur Transportrichtung (A) des Wagens (21) verlaufende Achse schwenkbar ist und/oder quer zur Transportrichtung (A) auf dem Wagen (21)

EP 1 123 886 A1

verschiebbar ist.

4. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, wobei der Wagen (21) in Transportrichtung (A) höchstens halb so lang ist wie quer dazu.

5

5. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 4, wobei jeder Wagen (21) mehrere Führungsrollen (22, 23) aufweist, die an der Führung (10) abrollen.

10

6. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, wobei das Transportelement (41) als Schiebemitnehmer (63) oder als Traggabel (42) ausgebildet ist.

15

7. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 6, wobei das Transportelement (41) einen Saugnapf (65) zum Erfassen der Produkte (49) aufweist.

20

8. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 7, wobei die Spulen (15) einen Eisenkern (28) enthalten und in den Wagen (21) Rückschluss-Eisen (27) angeordnet sind.

9. Verwendung der Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 8 zum Überführen der Produkte (49) von einer ersten Produktoorientierung in eine zweite Orientierung zwischen den beiden Stationen (53, 55).

25

30

35

40

45

50

55

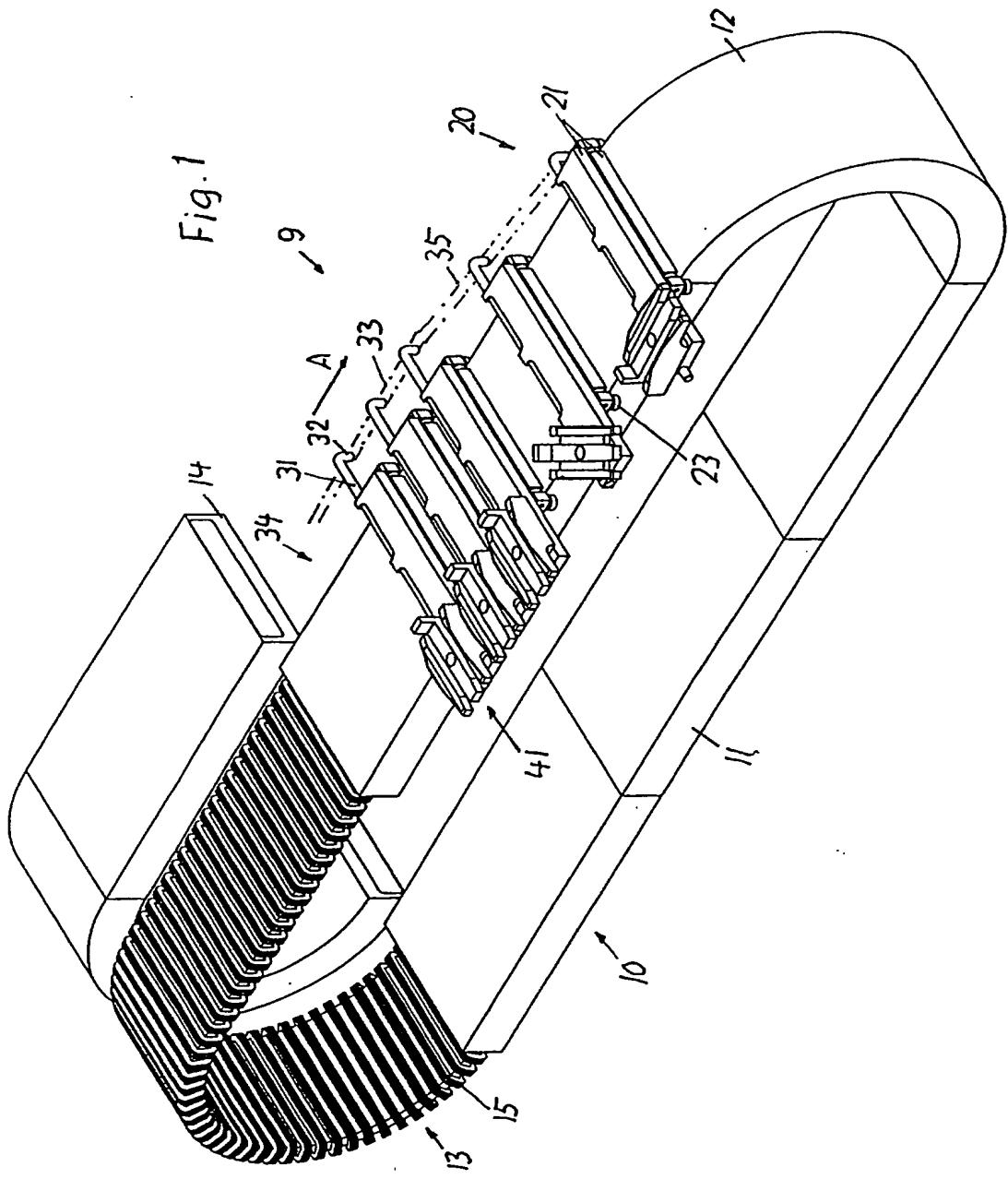


Fig. 5d

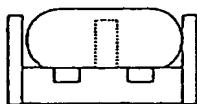


Fig. 5c

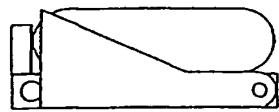


Fig. 5b

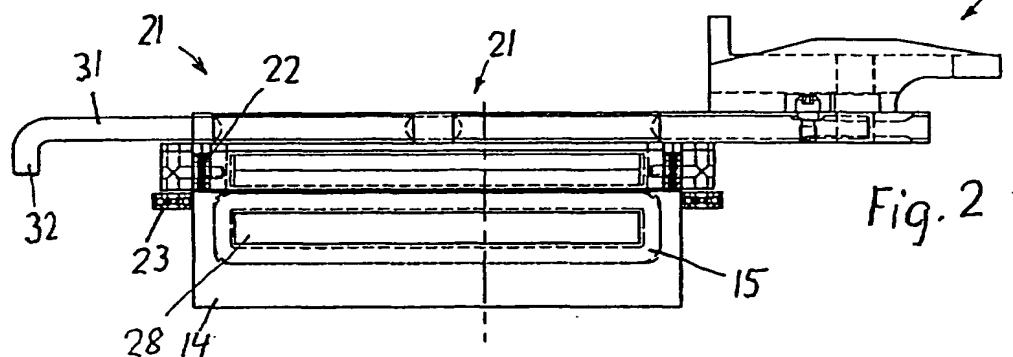
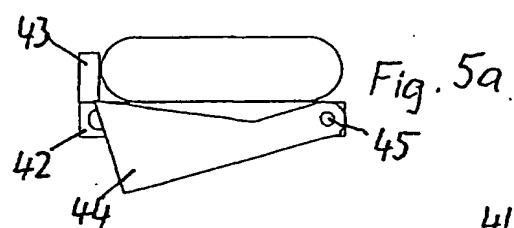
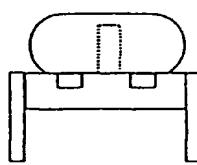


Fig. 2

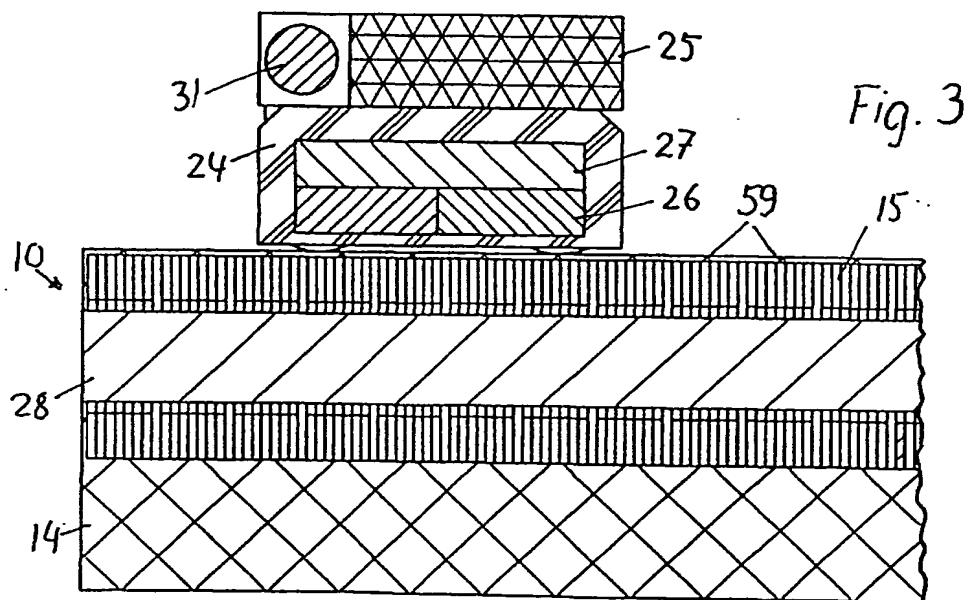
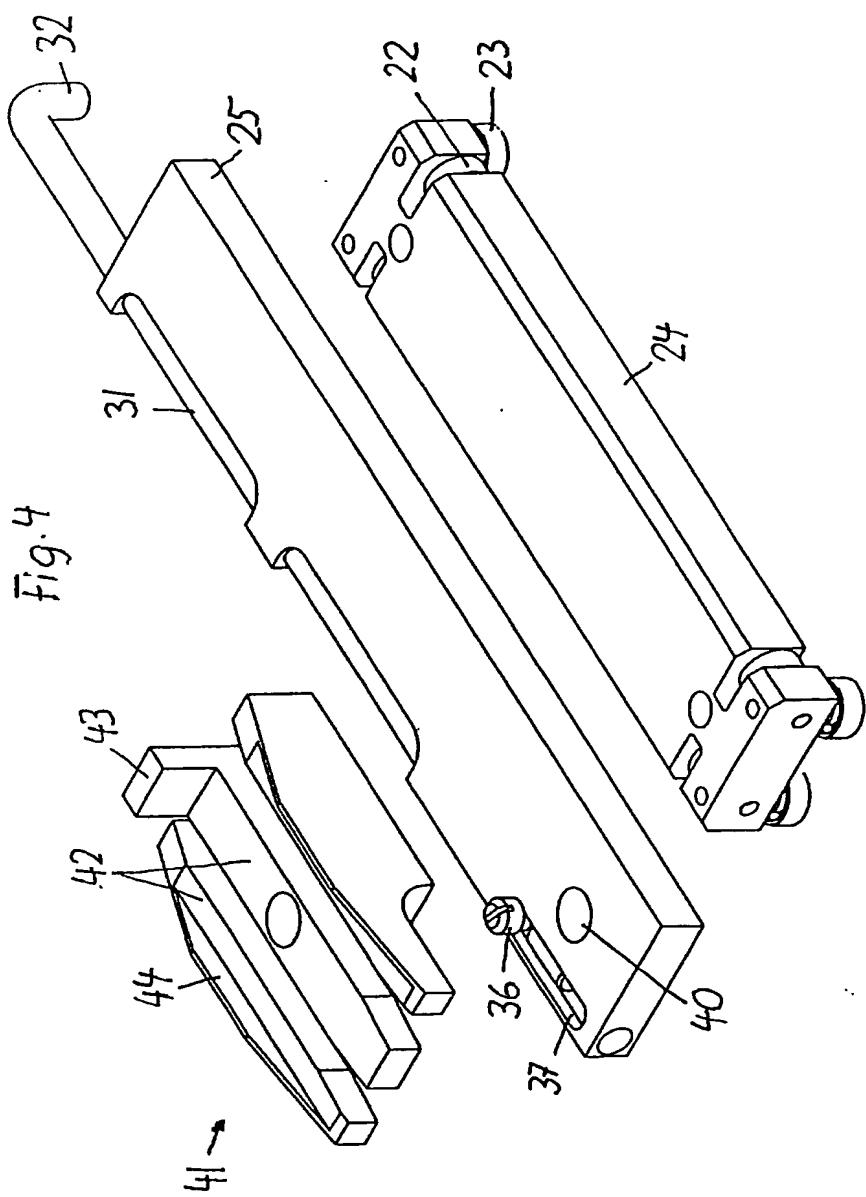
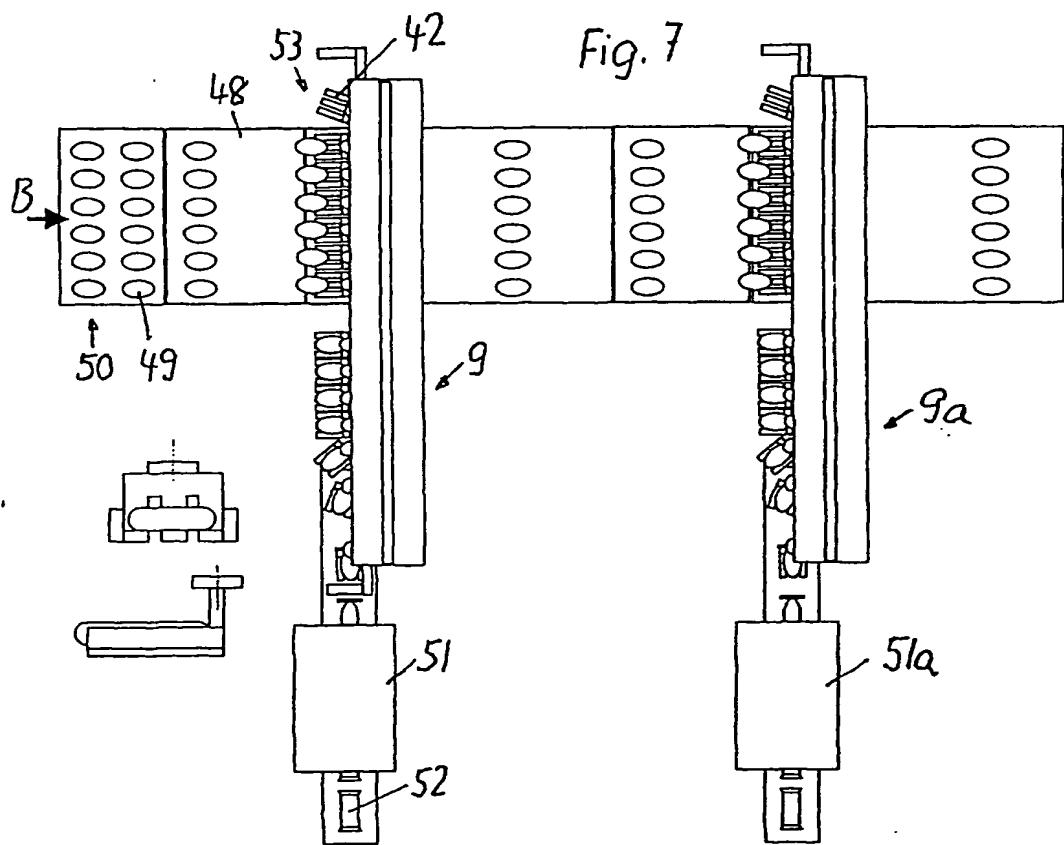
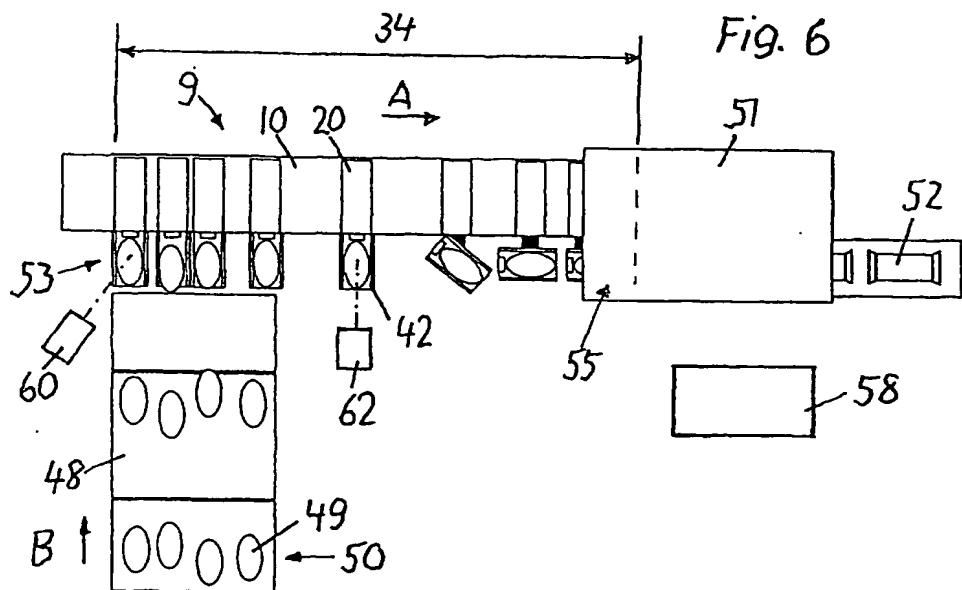
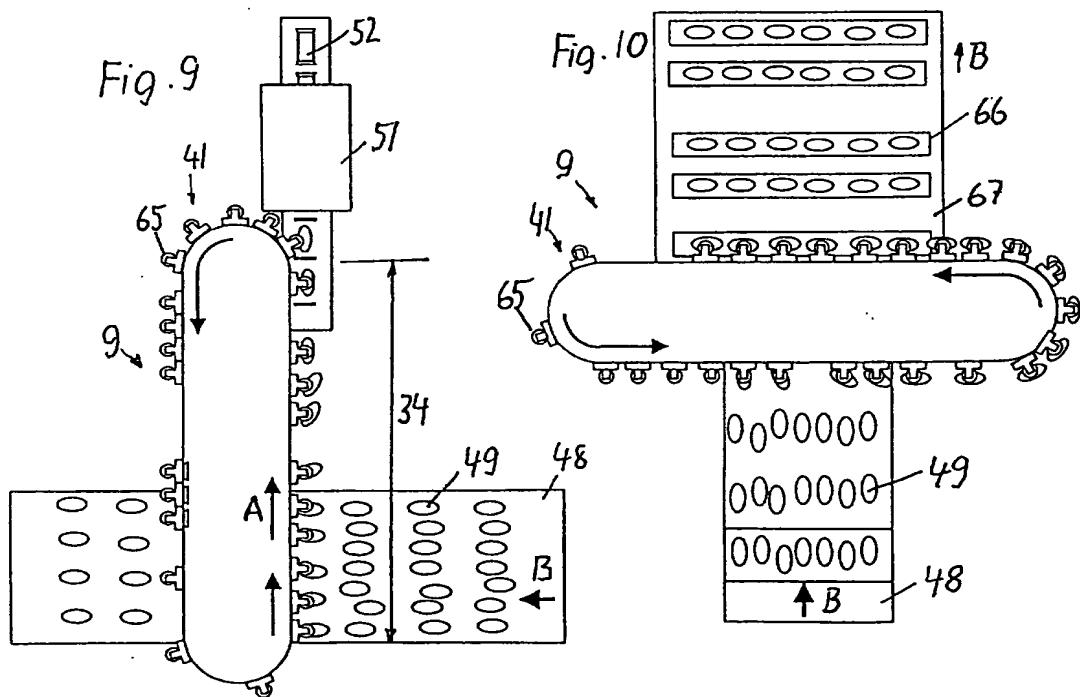
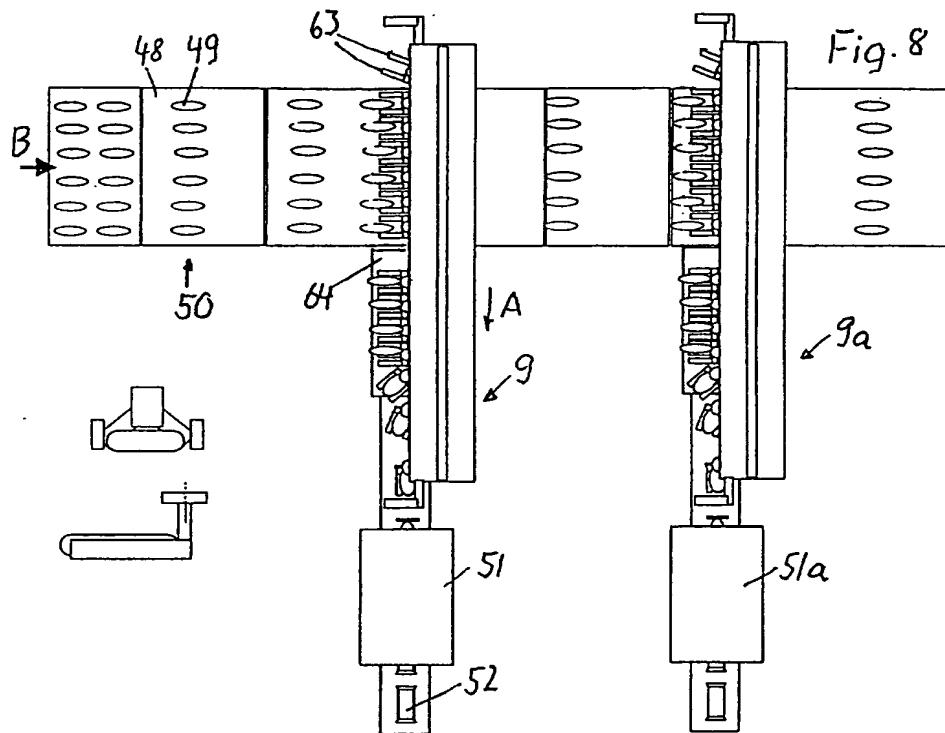


Fig. 3









Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 01 81 0104

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE									
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betriefl Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)						
Y,D	EP 0 813 494 A (SIG SCHWEIZ INDUSTRIEGES) 29. Dezember 1997 (1997-12-29) * das ganze Dokument *	1,2,4,5, 8	B65G54/02 B65G47/244						
Y	DE 21 19 401 A (HESSE & CIE) 2. November 1972 (1972-11-02) * Seite 6, Absatz 3 – Seite 7, Absatz 2; Anspruch 1; Abbildung 5 *	1,2,4,5, 8							
A	US 5 579 890 A (HARRIS DMITRY R) 3. Dezember 1996 (1996-12-03) * Zusammenfassung *	3,5,9							
A	US 3 837 474 A (BROOKE A) 24. September 1974 (1974-09-24) * Abbildung 2 *	3,5,9							
A	FR 2 642 054 A (SEPAIC) 27. Juli 1990 (1990-07-27) * Seite 5, Zeile 8 – Zeile 16; Abbildung 1 *	7,9							
			RECHERCHIERTE SACHGEBiete (Int.Cl.7)						
			B65G						
<p>Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 33%;">Recherchenort</td> <td style="width: 33%;">Abschlußdatum der Recherche</td> <td style="width: 34%;">Prüfer</td> </tr> <tr> <td>DEN HAAG</td> <td>21. Mai 2001</td> <td>Beernaert, J</td> </tr> </table> <p>KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE</p> <p>X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund C : nichttechnische Offenlegung P : Zwischenbericht</p> <p>T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument</p>				Recherchenort	Abschlußdatum der Recherche	Prüfer	DEN HAAG	21. Mai 2001	Beernaert, J
Recherchenort	Abschlußdatum der Recherche	Prüfer							
DEN HAAG	21. Mai 2001	Beernaert, J							

EP 1 123 886 A1

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 01 81 0104

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentdokumente angegeben.
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Orientierung und erfolgen ohne Gewähr.

21-05-2001

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
EP 0813494	A	29-12-1997	AU	4781496 A	23-09-1996
			DE	59602947 D	07-10-1999
			WO	9627544 A	12-09-1996
DE 2119401	A	02-11-1972	KEINE		
US 5579890	A	03-12-1996	KEINE		
US 3837474	A	24-09-1974	CA	975392 A	30-09-1975
			DE	2255474 A	17-05-1973
			GB	1398550 A	25-06-1975
			US	3747737 A	24-07-1973
FR 2642054	A	27-07-1990	KEINE		

EPO FORM P081

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82